

ロボットシステムの設計支援ツール

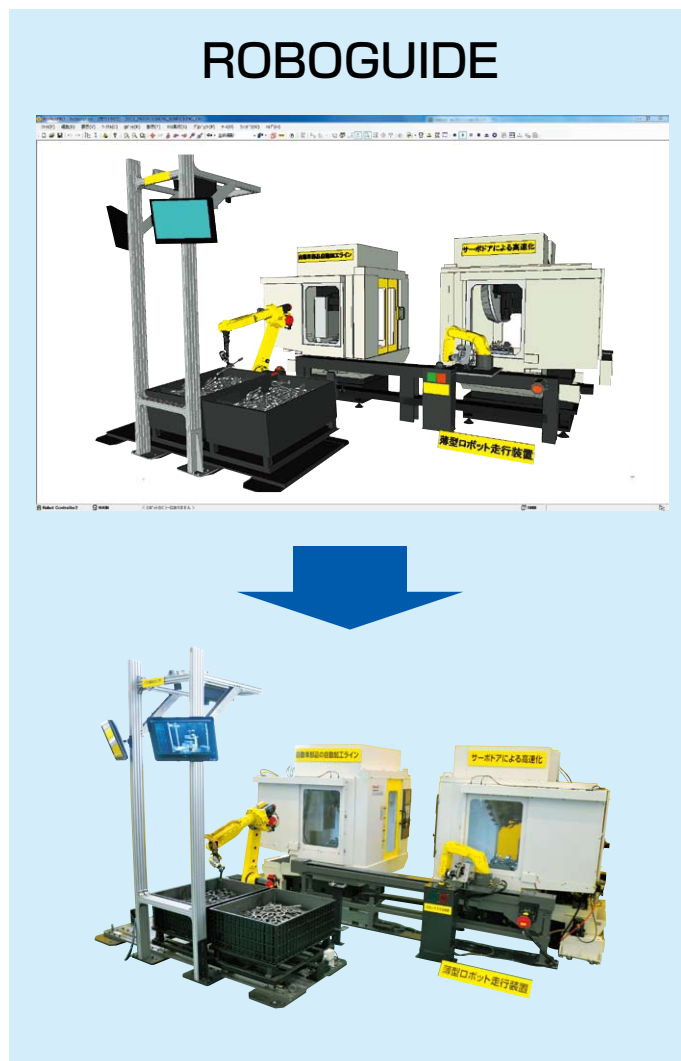
FANUC

ROBOGUIDE



ROBOGUIDEの特長

- ロボットシステムの構築検討作業が簡単に短時間で
行うことができる、コストパフォーマンスに優れた
PC用ツール
- 周辺機器や機械等のレイアウトの作成が簡単
- グラフィック画面による教示でロボットプログラムを
作成
- 実際の現場でも必要に応じてオフライン検討を
可能とし、システムの立上げ時間を大幅に削減
- 各種ロボットアプリケーションに対応する標準
ソフトウェア
- ロボットの作業に応じて操作性を向上させたアプリ
ケーション支援ツール
 - アーク支援ツール
 - バリ取り支援ツール
 - スポット支援ツール
 - パレット支援ツール
 - 塗装支援ツール
 - 動作最適化支援ツール
 - ピック支援ツール
- 各種ロボットファイルを変換するアスキー
トランスレータパッケージ



ロボットシステムの設計から動作確認までを簡単化、高精度化

ロボットシステム構築作業

ROBOGUIDEによる作業

構想設計

ロボットの適用検討

ロボットの教示、
プログラミング

ロボットの動作確認

- ライブラリからの選択、CADデータの読込により
簡単モデリング
- レイアウト機能によりロボット、ワーク配置
- グラフィックジョグによるロボットの姿勢検討

- 仮想教示操作盤によるプログラミング
- ワークの形状データからロボット動作プログラム自動生成

- ファナックロボットの全命令をシミュレーション
- 高精度シミュレーション

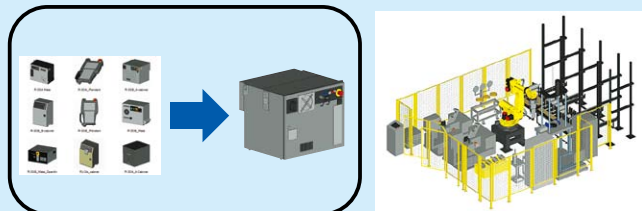
- プログラムをダウンロードして、実機へ適用

標準ソフトウェア

モデリング機能

- 周辺機器のモデリング時間を短縮
 - あらかじめ用意されたCADライブラリから選択、寸法を設定して部品作成
 - CADの形状データを読み込み、部品作成
 - モデリング機能により、部品作成

ライブラリから選択



プログラム機能

- ロボットの教示操作盤と同じユーザインタフェース
- 実際に使用するプログラムを作成
 - ロボットをビジュアルジョグにより動作させ、教示

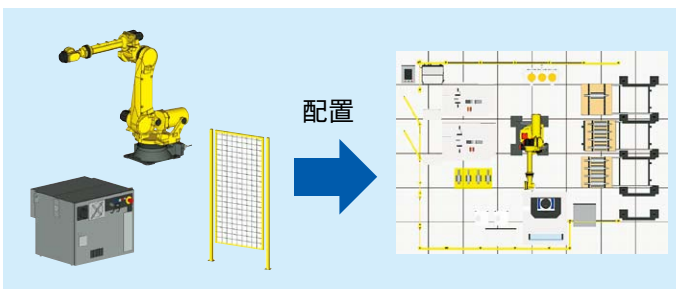


仮想教示操作盤



レイアウト機能

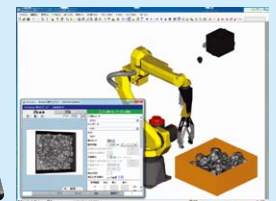
- マウス操作によりグラフィック画面のレイアウトを変更
- 数値入力によりレイアウトを変更



シミュレーション機能

- バーチャルロボットによる高精度シミュレーション
- ロボット動作命令に加えアプリケーション命令もシミュレーション可能
- バーチャルカメラによる*iR*Visionシミュレーション

バーチャルロボット

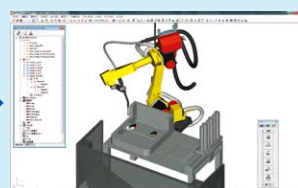
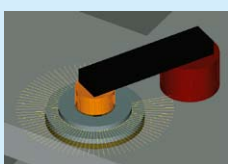


*iR*Vision

オプション

アーク支援ツール

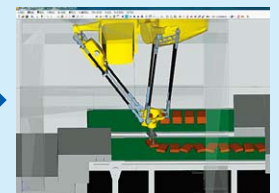
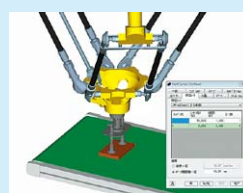
- ワークの形状データからアーク溶接プログラムを自動的に生成
- 複雑な形状のワークでも画面上のワークの稜線の一部を指定することにより簡単にアーク溶接線を指定
- 溶接線に対して、設定されたトーチ姿勢を保つようにプログラムを生成



溶接線を指定 (CADデータの稜線を自動的に検索)
溶接プログラムを自動生成

ピック支援ツール

- コンベヤやテーブルの数を指定するだけで、すぐにシミュレーションが可能
- ロボットの台数、コンベヤの構成や速度、ワークの供給条件や置き方を自由に変えて、最適なレイアウト設計を実現
- あらかじめ用意された標準プログラムを使った、プログラミング不要なシミュレーション



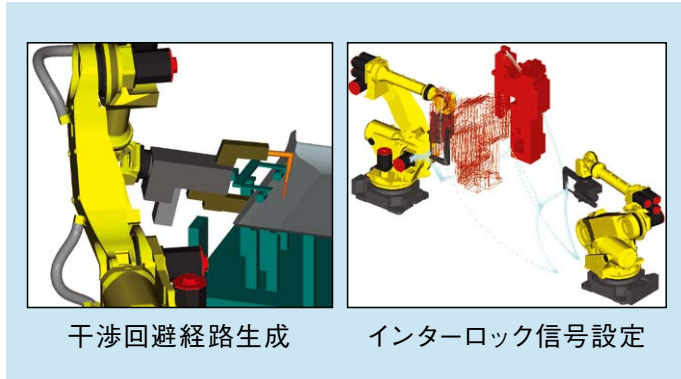
コンベヤの構成や速度、ワークの置き方を自由に変更
最適なレイアウト設計

オプション

アスキーランスレータパッケージ

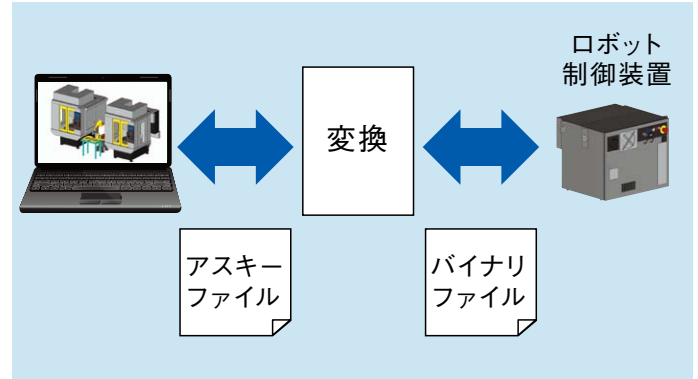
スポット支援ツール

- 打点データからロボットプログラムを自動生成
- 干渉回避経路自動生成
- インターロック信号設定機能



アスキーランスレータパッケージ

- ロボットプログラムのテキスト⇄バイナリ変換
- システム変数のバイナリ⇒テキスト変換、KARELのテキスト⇒バイナリ変換



仕様一覧表

ソフトウェア		内訳
標準ソフトウェア		モデリング レイアウト プログラミング シミュレーション ビジョン機能 プロファイラ
標準PCオプション	自動配置PCオプション	指定範囲の中でサイクルタイムが最短となるロボットの配置位置を算出
	デュティ推定PCオプション	各軸モータにかかる負荷を推定し、OVC、OHアラームをチェック
	寿命推定PCオプション	各軸モータにかかる負荷を推定し、各軸減速機の寿命を算出
	消費電力推定PCオプション	各軸モータにかかる負荷を推定し、ロボットの消費電力を算出
	協調PCオプション	複数台協調動作のプログラム生成
	スプレーPCオプション	離型剤をワークに塗布する状況をシミュレーション
	ロボット立上げ設定 PCオプション	座標系(ツール、ユーザ)、レジスタコメント、I/Oコメント等を設定
サーボガン立上げ設定 PCオプション	サーボガンの溶接条件等を設定	
アプリケーション支援ツールオプション	アーク支援ツール	アーク専用誘導メニュー アーク溶接プログラム生成 アーク溶接シミュレーション
	バリ取り支援ツール	バリ取り専用誘導メニュー バリ取りプログラム生成
	スポット支援ツール	スポット溶接プログラム生成 入出力インターロック自動設定
	パレタイジング支援ツール	パレタイジングプログラム自動生成 パレタイジングシミュレーション
	塗装支援ツール	塗装専用誘導メニュー 塗装プログラム生成
	ピック支援ツール	ピッキングシミュレーション
	動作最適化支援ツール*1	サイクルタイム短縮、軌跡最適化、減速機寿命最適化、消費電力最適化

故障診断支援ツールオプション	多数台ロボットとパソコンをネットワークで接続し、故障診断と故障予知
動作解析 PCオプション	実機のロボットと接続して、ロボットのデュティ、減速機寿命、消費電力を推定

アスキーランスレータパッケージ	ファイル(TPプログラム、変数、レジスタ、KAREL)のアスキーバイナリ変換
-----------------	--

ハードウェアオプション	内訳
ロボットシミュレータ	高精度シミュレーション

*1 動作最適化支援ツールで、減速機寿命最適化/消費電力最適化を行うには、寿命推定PCオプション/消費電力推定PCオプションが別途必要です。

動作条件

下記動作条件のPCが別途必要です。

項目	内容
OS	Windows®7 (32ビットまたは64ビット), Windows®8.1 (32ビットまたは64ビット), またはWindows®10 (32ビットまたは64ビット), (64ビット版を推奨) *1
CPU	Athlon™ 64 3200+, Pentium® IV 2.4 GHz, Core™ 2 Quad 以上を推奨 *2 *3
メモリ	1 GB以上 (4 GB以上を推奨)
HDD	4 GB以上の空き容量があること
その他	イーサネットを使用して、ロボットの制御装置と正常に通信ができること 1280x1024、24ビットカラー以上が表示できること Windowsに対応したマウスとDVDドライブ

*1 Windows®は米国マイクロソフト社の登録商標です。
*2 Athlon™は米国AMD社の登録商標です。
*3 Core™ 2 Quad, Pentium®は米国インテル社の登録商標です。

ファナック株式会社

本社 〒401-0597 山梨県忍野村 ☎ (0555)84-5555(代) FAX 84-5512 <http://www.fanuc.co.jp>

●お問合せ先 下記のロボットセールス担当にご相談下さい。

- | | | |
|-----------------|-----------------------------|-------------------------------|
| 中央テクニカルセンタ | 〒401-0597 山梨県忍野村 | ☎ (0555)84-6151 FAX 84-5544 |
| 日野支社 | 〒191-8509 日野市旭が丘 3-5-1 | ☎ (042)589-8916 FAX 589-8959 |
| 名古屋支社 | 〒485-0077 小牧市西之島丁田 1918-1 | ☎ (0568)75-0475 FAX 73-3799 |
| 大阪支店 | 〒559-0034 大阪市住之江区南港北 1-3-41 | ☎ (06)6614-2112 FAX 6614-2121 |
| 広島支店 | 〒732-0032 広島市東区上温品 1-7-3 | ☎ (082)289-7972 FAX 289-7971 |
| ●ファナックトレーニングセンタ | 〒401-0501 山梨県山中湖村 | ☎ (0555)84-6030 FAX 84-5540 |

- 本機の外觀及び仕様は改良のため予告なく変更することがあります。
- 本カタログからの無断転載を禁じます。
- 本カタログに記載された商品は、『外国為替及び外国貿易法』に基づく規制対象です。輸出には日本政府の許可が必要な場合があります。また、商品によっては米国政府の再輸出規制を受ける場合があります。本商品の輸出に当たっては当社までお問い合わせ下さい。